# WEST

#### Generate Collection

L1: Entry 1 of 1

File: JPAB

Nov 13, 1998

PUB-NO: JP413303241A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 10303241 A

TITLE: WIRE BONDER

PUBN-DATE: November 13, 1998

INVENTOR - INFORMATION:

NAME

COUNTRY

HAMANAKA, KUNIO

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

TOSHIBA CORP

APPL-NO: JP09112834

AFPL-DATE: April 30, 1997

INT-CL (IPC): H01 L 21/60

#### ABSTRACT:

PFOBLEM TO BE SOLVED: To obtain a wire bonder which realizes wide-range bonding without lowering bonding precision and productivity.

SOLUTION: A wire bonder comprises an X-Y table device 22 having a table 38 moved in X and Y directions, and a bonding head mechanism 23 having a transducer (tool holder) 45 and a capillary 46. The capillary 46 is attached to the end of the transducer 45, and a bonding wire 47 is inserted through the capillary 46. Further, the wire bonder comprises a rotary table device 25, provided in front of the table device 22, having a rotary table 51 which is 180° turnable on the axis of the capillary 46 when the head mechanism 23 is moved by the table device 22 to a Y-direction forward position, and a substrate holder 25 attached onto the rotary table.

COPYRIGHT: (C) 1998, JPO

(19)日本国特許庁(JP)

## (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

## 特開平10-303241

(43)公開日 平成10年(1998)11月13日

(51) Int.Cl.<sup>5</sup>

識別記号

FΙ

H01L 21/60

301

H 0 1 L 21/60

301K

### 警査請求 未請求 請求項の数1 OL (全 7 頁)

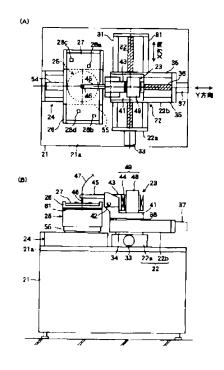
(21)出願番号	<b>特顧平</b> 9-112834	(71) 出願人 000003078
		株式会社東芝
(22) 出 <b>順</b> 日	平成9年(1997)4月30日	神奈川県川崎市幸区場川町72番地
	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	(72) 発明者 浜中 国雄
		東京都青梅市末広町2丁目9番地 株式
		社東芝青梅工場内
		(74)代理人 沖理士 鈴江 武彦 (外6名)

#### (54) 【発明の名称】 ワイヤボンダー

#### (57)【要約】

【課題】本発明は、ボンデング精度及び生産性を低下させることなく、広域ボンデングを実現できるワイヤボンダーを得ることにある。

【解決手段】X方向及びY方向に移動されるテーブル等8を有したX Yテーブル装置22と、トランスデューサー(ツールホルダー・45及びこの先端部に取付けられるとともにボンデングワイヤ47が貫通するキャピラリ46を有して前記テーブル装置22に搭載されたボンデングペット機構23と、前記テーブル装置22の前側に設置されるとともに 前記Y方向の前進位置に前記テーブル装置22により前記ペッド機構23が移動された時のキャピラリ46の戦線を中心として180度回動可能な旋回テーブル61を有する旋回テーブル装置25と、旋回テーブル上に取付けられた基板ホルダー26と、を具備した。



【特許請求の範囲】

【請求項1】N方向及びY方向に移動されるテーブルを 有したN-Yテーブル装置と

ツールオルダー及びこの先端部に取付けられるとともに ポンテ、グロイヤが貫通するキャピラリを有して前記X Y テープA 装置の前記テーブル上に搭載されたボンデ こうへい 機構と

前記N トラーブル装置の前側に設置されるとともに、 前記X Yテープル装置により前記Y方向の前進位置に 前記ボンデングペット機構が移動された時の前記キャピー10。 ラリの軸線を中心として180度回動可能な旋回テーブ ルを有する旋回デーブル装置と、

前記旋回テーブル上に取付けられた基板ホルダーと、を 其備したことを特徴とするワイヤボンダー。

【金明石铁规模説明】

[0001]

【発明の属する技術が野】本発明は、金属細線からなる ボンデングロイヤで半導体チャプに定極とプリント基 板、又は半導体チョフのパッケージとリードとを接続す ろりイヤボンダーに関する。

【0002】

【従来の技術】従来提供されているワイヤボングーの多 **くは、宝PC(デープキャリヤバ・ケージ)用の半導体** チップに適合するものであって、そのワイヤボンデング できる領域は概ねるりmm・50mm程度の広さであっ る。このボンダーの構成は図る(A)(B)に例示され ている。

【0003】この図5中1は上壁が基台回をなすアレー ム、3は基台2上に設置されたドードデーブル装置。1 は基台に上に設置されたホルダー支え、5は前記テープ 30 ル装置3に搭載されたボンデングペット機構である。こ の機構では。固定ペースもにボイスコイルモータのセン クーヨークラを取付けるとともに、支点8を介して回動 ペースタを上下方向に回動可能に取付けている。回動べ ·· フロには、ツールホルグーとしてのトランスデューサ ホーン 1 0 と、ボイスコイルモータのボイスコイル(1.1) とを取付けている。前記ホーン10の先端部にはキャビ ラリ1 」を重直に取付けている、前記テーブル装置 3.5 前側に配置されたホルダー支土主上には基板ホルダー1 |3が個定され、このホルダー13上にはワイヤボンデ、||4)| コダース欄 発が望まれている| \*が施されるプリ、上基板1.1が取外し可能に取付ける。 れるようになっている。

【1.60:(】このワイヤボンダーのボンデングへ、下機 構りは、以下の犯しがたい基本設計を遵守しなければな らない。前記ホート10ヒポイルカイル11を保持した 回動ペース9の自重による支点8周りの回転モーメット を釣り合わせる必要がある。更に、キャピラリ12の中 心線を「キャピラリ1/2の洗器と支点との中心とを結ぶ」 直線と直角に交差させる必要がある。その上、前記ホー シ10の長さは使用する超音波の半波長の整数倍にする。50~その上、前記ホーシ10の制振時間が長くなることか

心要がある。

【0005】こうした基本設計条件を満たすことによ り、必然的に前記し、下ド機構のの枢軸のの高さ位置は低 べなり、前記ペット機構も利図5 (B)に示されるよう。 に子方向に移動される場合に前方のボルダー支え斗等に 干渉する位置関係が形成されるから、前記ペット機構す をその固定ベースらがボンデングエリヤに位置されるよ っにと方向に前進させることはできない。

【ロロ)6】それにより。従来のワイヤボングーは、図 5(口)に示されるようにY方向に最大に前進した前進 存置において、その位置のキャピラリ13の中心線から 固定ペースリの前面におたる懐寸法Aを形成して、この 範囲的で基板ホルダー13にアリント基板14を取付け る取付け部の付法を除いた付法Bの範囲をボンテングエ リヤとして このエリヤけでキャビラリ1コをドードか 向に移動させて、ポンデングするようになっている。こ うしたホンデング範囲は既述のように概ねうりn.m / う Omm程度の広さである

[0.007]

【発明が解決しようとする課題】ところで、実装密度を 高度化するために、ブリント基板にペアチュアを直接ア っセプロリし、チュコ上を樹脂でオーバーコートして実 装するこのド(チャプ・オン・ボード)方式による実装 形態が注目されている。このCOB方式による実装の場 合一ペアチップのペット(電極)とプリント基板のパタ ーレとがフイヤボンデングで接続されるが、最近では、 アマチップの高機能化、高集積化に伴い。 ワイヤボンデ シグもファインピーチと通称されている100ヵm以下 のバットピッチに対応することが要請されている。

【百百百8】尺。プリント基板に複数がパプチップを搭 載してボンデングを行ってOBにおいては、電気製品に 必要とされるプリント 基板そのものを、フイヤオングー に取付けてボリデングするから、必要とされるボンディ プ可能領域は、従来のTCPを取扱りワイヤボングーよ りも格段に広く。概ね1 :Omm - USOmm程度を必 要とする。

【0009】子のため、既述のようにポンデッグ可能領 域が小さい従来のTC上を取扱り口くセポンダーは適用 できないものであり、COBに適合する新たなワイヤボ

【0010】すなわち、従来のFFPを取扱うワイヤボ アダーにおいて、回動ペースつに片持ち支持されたトラ システューサポーント ()の長さを長くすれば、形の上で は前記ボッデング可能領域を大きくできる。しかし、こ のようにした場合には、前記ポート10の長さを長くす **ふ程。その振動特性が悪化する。そのため。キャビラリ** 1/2の先端の機械的な位置決めのずれが大きくなって 位置決め精度が低下してしまい。前記ファインビッチの ワイヤボンデ、グを達成することは到底できなくなる

ら、位置決めに要する時間も長くなるので、ボンデック **の生産性が低してしまう、こっしたことから。現実的に** はCCBに適合するワイヤボングーを構成することがで きない、

【0011】したがって、本発明が解決しよっとする課 題は、ボンデング精度及び生産性を低下させることなる く、広域ボンボングを実現できるワイヤボングーを得る ことにある。

#### [GU12]

【課題を解決するための手段】前記第1の課題を解決す。15 るために、請求項1の発明は、N方向及びY方向に移動 去れるテーブルを有したX、Yテーブル装置と、ツール ホルダー及びこの先端部に取付けられるとともにボンデ シクワインが関連するキャビラリを有して前記で、Yで ーフル装置の前記テーブル上に搭載されたボンデングへ →上機構と、前記X-Yテーブル装置の前側に設置され るとともに 前記NーYゲーブル装置により前記Y方向 の前進位置に前記ポンデングペット機構が移動された時 の前記キャピラリの軸線を中心として180度回動可能 会旋回デーブルを有する旋回デーブル装置と、前記旋回 2 テーブル上に取付けられた基板ボルグーと、を基備した ことを特徴としている。

【じり13】この請求項1の発明において、旋回デーブ ル装置はその旋回テーブルを回動させて、このテーブル 上の基板ホルダーに取付けられるアリノト基板の姿勢を 180度を変更させる。一方。X Yテーブル装置は、 それに搭載されたポンデングペット機構をNLY方向に 移動させるが、この機構をアリント基板方向に移動させ る寸法は、プリント基板の幅の略半分として、プリント 基板の幅方向半分の領域ごとにワイヤボンデングを行っ う こうしたX- Yテーブル装置によるボンデングペッ 下機構のブリンド 基板に対する移動と、旋回テーブル装 置によるアリント基板の180度の姿勢変更との組合が せにより、ポンデングエリヤを拡大できるとともに一こ のエリキ拡大を実現するために前記ペッド機構のキャビ ラリを取付けたツールホルゲーの長さを長くする必要が 3.6.

## 【0014】

【発明の実施の形態】以下「図1~図4を参照して本発 係るワイヤボンダーは、TCPを取扱う実装技術におけ るワイヤボンデングにも使用できるが、特に一〇〇Bを 取扱う実装技術におけるワイヤボンデングに使用に適す る。このボンダーは、図1 (A) (B) に示されるよう に、フレーム2) N=Yテーブル装置22 ボンディ グペ、ッド機構28、スライドテーブル装置24 旋回デ ープル装置25、及び基板ポルダー26を備える。

【での15】フレーム21は、その内部に国示しない電 趙紫置や前記各装置と3~25等を自動制御するに必要

- 1 1aを有している。この基合21ヵ上に前記各装置23 ~25が設置されている。

【0.0 1.6】X-Yテーブル装置2.2は 図1において アレーム21の前後方向に延びる一対のガイド31と これると平行にして両ガイト3:間に配置された送りね り触っこと。この触3日を回転させる正逆回転可能なモ 一タッスと、送りねし軸のじによって入方向に往復移動。 されるステーブルドコビを有したステーブル機構とじょ を備えている。更に、前記デーブル装置させは、図1に おいてフレームヨーの左右方向に延びる一封のガイド3 うと、これらと平行にして両ガイド35間に配置された。 逆りねじ軸 3 ぃとここご軸 3 ぃを回転させる正逆回転可 能なモータ37と、送りねし軸30によってY方向に往 復移動されるYテーアル38を有したYテーブル機構さ とりを備えている。ここ ビデーブル機構ととりはビデー アル34上に固定されている。

【0017】そいため、Yテーブル38は、Xテーブル 機構立立立によりN方向に往復移動されるとどらに、Y **デーブル機構しこりにより前記N方向と直角に交差する** Y 方向に狂復移動されるよっになっている。

【0018】Yテーブル38七には民心に詳しく示され るボンデングペッド機構とPaが搭載されている。この機 構じっぱ、ドゲーブルドSの上面に固定された固定バー ス41に支点42を介して上下方向に回動可能な回動べ ース43を有している。皮点42はボールペアリングス は板に転換ぎで形成されている。回動ペース43には、 ボイスコイル 1.4が取付けられているとともに、ツール ポルダーとしてのトランスデューサポージ 15が片持ち 支持されている。

【0019】このボーン45は支点40を境にボイスチ イルイイとは反対側に突出されていて、その先端にはセ ラミック製のキャビラリはらが垂直に取付けられてい る。キャピラリ4mはその軸方向に貫通する組に孔を有 も、この孔には対応しないロイヤスプールから導き出き れたAu等の金属細線からなるボンデングロイヤルフが 通されるようになっている。

【ロロュロ】更に、前記固定ペース41にはポイスコイ ル4 4の中空部を貫通するセンターヨーク 18が起立し て取付けられている。このローク48とボイスコイル4 明の第1の実施の形態を説明する。第1つ実施の形態に、4) 4等を備えていわPDネポイスコイルモータ4.9が形成さ れ、このモータイのにより回動ペース13が回動され **ぶ。スーユーク48とボイルコイル4.4との間には回動** ベースはらの回動に伴ってこれらが毛歩しないよったす るたかの適当な隙間<br />
が確保されている。

【0021】前記構成のボンデングペッド機構23にお いては、前記ボーレ4うとポイルコイル44を保持した 詞動 ニースイエの自重による支は4.2周りの回転モース ン下が釣り合わされているとともに。キャピラリよらの。 中心線が、キャビラリコトの先署と支点42の中心とを な各種の制御機器を内破しており、上面に平ちな基台は「50」結ぶ直線と直角に交差されており、更に「前記ホー」4

うの長さは使用する超音波の半波長の整数倍に設定され ていた。

【0022】このような基本設計条件の遵守により、支責12の高さ位置は低く、そして、前記ペット機構23が基板ホルター26方向に移動される場合に、このホルター26等に平海する位置関係となっているとともに、Y方向に最大に前進した前進位置において、その位置のキャビッリ46の中心線から固定ペース41の前面とにわたる懐寸法Aが形成されるようになっている。懐寸法Aの長さは、TCFを取扱う従来のワイヤボ:グーと同してあり、前記ホーン45は格別長く形成されるものではないが、従来より短くすることも必要により可能である。

【0013】又、前記スワイドテーブル装置14は、[4] 1に示されるよっにXーYテーブル装置12の前側(前記ホーン45の突出側)に位置して基台21 a 上面に設置されている。このテーブル装置11は省略しても差し支えないが、第1の実施の形態では待避手段として用いたものであり、その構成は図3(A)へ(C)に詳して示されている。

【0024】すなわち、テーブル装置24は、両側壁上線にローラガイトラーが互いに平行に取付けられた装置フレームラ2と、このフレームラ2内にシリングサポートを3を介して支持されたエアーシリング54と、このシリング54に連結されてローラガイト51に沿って掲動するスライドテーブルララとを備えている。このテーブル55はX、ドテーブル装置22に対して接離する方向に、つまり、図1ではド方向に往復移動されるよっになっている。

【0025】更に、スライトテーブル装置21は、その 30 一端蟹内面に取付けられたストッパ56を有している ストッパ56には、スライドテーブル55がX-Yテー フル装置12側に移動されたときに、このテーブル55 が当接され。それによって、スライドテーブル55をボ よデング位置に位置決めずるようになっている

【10028】前記構成のスライドゲーブル装置24上に は腕回ゲーブル装置25が取付けられている。このゲー ブル装置25は、前記Y方向の最大前進位置にポンディ グペット機構23が移動された時のキャピラリ 16の駐 線を中心として旋回デーブル61を180度回動させる。40 ものできる。

【りりして】ずなわち 図1(A・(B)に示されるように旋回テーブル装置25は、スライドテーブル5550 上面に固定されるハウジング62を構え、このハウジ、グ52向に、上下のボールペアリング63により支持された旋回軸64を往復回動させる空圧式ロークリアクチェエーで55を有蔵している。旋回鞋64はその中間部に位置地のカム66を有している。旋回鞋640ハウジング6」の上面から突出した上端部には前記旋回テークル61が固定されている。 【0028】更に、ハウジング62内には位置決めカム66の利面に対向して位置決めプロック67がねと止めされている。前記カム66は図4(B)に示されるよっに制方向に延びるストーハ凸部663を有している。旋回軸64の往後回動により前記凸部663の一端663に対前記プロック67の一側面に接離されるとともに、前記凸部663とも前記プロック67の他側面に接離されるものであり。それによって一旋回軸64の回動が180度に規制されるよっになっている。

【00と9】このようにして180度だけ旋回される旋回デーアル61の上面には前記基板ポルダー26が固定されている。このポルダー266例えば米方向に長い長方形であり、その上面には同1に示されるようになっている。この基板27の適当個所には、前記構成のワイヤポングーを用いてCOE実装方式によりワイヤポンデンクされる複数のエアチーア28a~28dが載置されている。

【00×0】なお。ワイヤボンダーはアリント基板27 を操像する国示しないにCDカメラを有しているととも に、このカメラの損像信号を画像処理して、プリント基 板27上のペアチョア28日〜28日等の位置を検出す る信号処理装置を備えている。

【0031】前記構成のワイヤボングーでのワイヤボンデングは次のように実施される。ずなわち、キャピラリュもの光端から繰り出したボンデングワイヤコアの先端にはイアとないヒータによる熱を加えて溶かすことにより、ボンデングワイヤコアの先端にボールを形成し、これを、キャピラリコもによってベアチップ28a~38 次に、ボンデングワイヤコアが一定のループ形状をなすようにキャピラリコもを移動させて、プリント基板とアの所定のリード上に降率させることにより、ボンデングワイヤコアを前記リードに押付け、この後。超音波によって溶着してから、ボンデングワイヤコアを明まて、キャピラリコもを移動させる。

【00×2】このようなボンデング動作においては、画像処理によって、ベアチップ28a×28dが個別に有している位置表のマーク2個が検出され、それに対して、キャピラリ46が常に一定の位置となるようにサーボコントロールで位置決めされるものである。 くっキャピラリ46の移動を制御する制御部は、前記のようにして決定された位置を基準位置として記憶し、各ボンデング位置へは、前記基準位置からプログラムされている距離だけキャピラリ46を移動させて、位置決めした後に、既述のボンデング動作を実行させる。したがって、前記のようにワイヤボンマンクの基準位置の設定は、個マのスプチップ28a×28dで行われるため、プリント基板27上のベアチック28a×28dの取付け位置のはらったや、次に説明する480度反転回動動作による位置

のばらつきがあっても、それが問題になることはない。 【annの3】[] トカボッデング動作において、[41 中X

【いり33】以上のボンデング動作において 【材1 中X ードテーブル装置 20に対して近い位置にあって 下方向のキャピラリ46の移動範囲、おい換えれば 前記懐 寸法A内にあるベアチーブ28 a、28 bに対するボンデング動作について、図示の姿勢のままプリント基板 2 フを保持して既述のボンデング動作を実施する。

【ロロド4】しかし、このロイヤガンダーは旋回デーブル装置とこを備えているから、ボンギングしよっとする ベアチャアのプリント基板と7上での位置に応じて、フー10 リント基板と7の姿勢が180度反転回動される

【10035】がなわち、図1においてキャピラり46の と方向の移動範囲(懐守法人)外に位置されるパアチップとなる。28日にワイヤボンテングをする場合には 旋回ナーアル装置25のロータリアクチュエータ65を 動作させることにより。旋回軸6日及び基板ボルグー2 6を介してブリント基板27の姿勢を180度反転回動 させる。この時、180度回動りた場合の位置決めは 例えばそれ以前の状態が図4(日)の実線に示した状態 であったとすれば、同図中に真鎖線で示すようにストッ 2) パ凸部66点の他端面66点2か位置決めブロック67 に機械的に当接することにより実施される。

【30036】このような180度反転回動により前記はアチップ28点、28日がキャビラリ46のY方向の移動範囲(懐寸法A)内に配置されるものであり、同時にベアチップ28点、28日はキャビラリ46のY方向の移動範囲外に配置される。したがって、こうした後に既進のボンデング動作によってベアチップ28点、28日は対するワイヤボンデングを実施できる。なお、前記ホーン45の採出方向と面角に交差する方向のブリント 3)基板27の長手方向については、ボンデングベット機構23のN方向の移動量を大きくすることで対応できる「190371前記のともにプリント基板フラの基準を1

【つの37】前記のようにアリント基板27の姿勢を180度を変更させる旋回デーブル装置25を備えることにより、ボンデングへの上機構23を入して方向に移動させる米。ドデーブル装置23が、キャビのリコトをクリント基板27の幅Mの略半分で済むものできり。アリント基板27の串分の塩削減ごとにロイヤボンデングを行っことができる。

【20038】言い換えれば、ドードデーブル装置と200 まるボンデングペット機構と3のでリット基板と702対 する移動と、旋回デーブル装置と4によるアリット果板 27の180度の姿勢変更との制むわせにより、前記ペート機構と3のキャピラリキ6を取付けたトランステェーサポーシ45の長さを長くすることなく、実際のホルデングエリヤを前記ホーンキ5の長さの略と倍に拡大できる。そして、この4にはボンデングエリヤを拡大できるにも拘らず。それに応じてトランスデューサポーシ45の長さをする必要がないから、その振動特性が悪化す。50 ることがない。

【0039】そのため、キャピラリ46の先端の機械的な位置決めずれを小さく抑制できるとともに、位置決め精度が低下することもないから、ベアチャア28 a ~ 2 8 dのバットピッチが100 μm以下のファイ: ピッチのワイセボンデングに適合できる。ちなみに、このワイセボンデーの位置決め精度には、画像処理の誤差、ボンデング、ペート機能23のベートケーブル装置23による位置決め誤差、ボングーに対する作業者のチェーチング誤差が影響するが、これらを合計しても概ね+12μm程度が認着であるから、前記ファインピッチのワイヤボンデンクを実現できる。しかも、前記ホーン15が焼いからその制制時間も短く、それに応じて位置決めに要する時間も無いので、ボンデングの生産性が低いすることも防止できる。

【0040】要するに、前記のようにアリント基板27の姿勢を180度反転回動させて変更することにより、結果的に、この基板270幅方向両側から前記ポーントラを進入させてワイヤボンデングを実現できるワイヤボングーであるから、ボンデンク精度及び生産性を低下させることなく、広域ボンデンクを実現できる。

【10041】尺、アリント基板27を保持する基板ホルグー26の空面形地は長方形であるから、前記180反転回動においては、それに先立ってスライトデーブル装置24か動作される。それにより、キャピラリ46が上方へ待避した状態で、旋回デーブル装置25がドーブル装置22か動作された待避位置によいて旋回デーブル装置25が動作される。したがって、回動される基板ホルグー26が前記テーブル装置22の前面やボンデングへ、下機構13に当たることを防止できる。

【①①42】そして、この旋回動作後には、スライドデーブル装置しょが復帰動作をして、旋回デーブル装置しっがパードデーブル装置と2に近づくように移動される。その場合、スライドゲーブルうらがストッパうらに機械的に当接することにより、旋回デーブル装置しらを研定位置に位置決めてきる。この状態では図1に示されるようにキャピラリよのはガリント基板と7の幅方向が略1。との所に配置される。

40 【00)43】以上のような180度反転回動に伴っ干渉 防止のための造選手段としてのスライドテーブル装置と 1を設ける場合に、この実施と形態のよっにエアーシリ シグライで駆動する構成を採用することは、該テーブル 装置24の構成を簡単にできる利点がある。なお、この テーブル装置と4による移動方向は、前後方向に変更り ても差し支えない。

【①①14】マ、本発明において、スライトテーブル装置24及が旋回デーブル装置25の駆動方式を、管圧式に代えて、サーホ制御による駆動方式を採用してもよう。この場合には旋回テーブルッ1を旋回させながらス

9

ライドテーブルラう及び旋回テーブル装置2ラを平行移動等により特避動作させることができるので、より短時間で180度反転回動動作を行うことが可能となり、したかって、より生産性を向上させることができる。 【0045】

【発明の効果】請求項1記載の発明は、以上説明したような形態で実施され、以下に記載されるような効果を奏する。 X - Yデーブル装置によるボンデンクペッド機構のプリント基板に対する移動と、旋回デーブル装置によるプリント基板の180度の姿勢変更との組合わせにより、前記ペッド機構のキャピラリを取付けたツールホルグーの長さを長くすることなく、ボンテンクエリヤを拡大できるので、ボンデンク精度及び生産性を低下させることなく。広殿ボンデングを実現できる。

### 【図面の簡単な説明】

【[41】(A)は本発明の第1の実施の形態に係るワイヤボングー全体の構成を示す平面[4](B)は第1の実施の形態に係るワイヤボンダー全体の構成を示す正面[4]。

【図2】第1の実施の形態に係るワイヤボングーが備え。20 るボンデンヴィッド機構の構成を示す断面は、

【図3】(A) は第1の実施の形態に係るワイヤボンターが備えるスライドテーブル装置の構成を示す平面図

・B)は図3(A)中2 2線に沿って示すスライドデーブル装置の断面図。(C)は図3(A)中Y Y線に沿って示すスライドデーブル装置の断面図。

1 ()

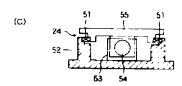
【図4】(A)は第1の実施の形態に係るワイヤボンダーが備える旋回デーブル装置の構成を示す縦断面図。

(B) は図4 (A) のA X線に沿って示す旋回テーブ ル装置の断面図

【図5】(A)は従来例に係るワイヤボンター全体の構成を示す平面図。(B)は従来例に係るワイヤボンダー10 全体の構成を示す正面図。

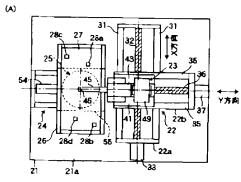
#### 【符号の説明】

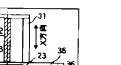
- 22…X-Yテーブル装置、
- 23…ボンデングペット機構
- こ5…旋回テーブル機構、
- 26…基板ホルダー、
- 17…プリント基板、
- 18a~28d…バアチップ
- 38…テーブル
- 45…トランスデューサー (ツールホルダー)
- 20 46…キャピラリ、
  - 47…ボンデンプロイヤ、
  - 61…旋回テーフル。



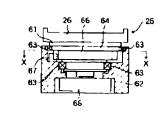
(A)

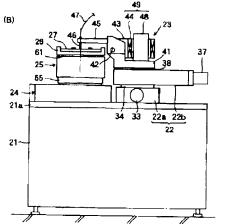
[[4]1]

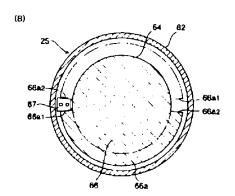




# $\{i \in \mathcal{I}\}$







[35]

